

JP62-163478

G₅ ID Number Allocation Procedure

Next, the procedure for allocating an ID number to each decoder is described below with reference to Figs. 10 and 11. First, a program starts at step (1), and at step (□), a decoder (3A) checks if a data sequence for the ID number allocation as illustrated in Fig. 10 is received from a controller (1). At step (▽), the decoder (3A) determines whether the information sent from the controller (1) is the data sequence for the ID number allocation thereto, and if not, the program goes to step (^) and exits from this routine. If the information is the data sequence for the ID number allocation, the decoder (3A) stores the ID number included in the data sequence as its own ID number, and initialization is carried out.

Next, the decoder (3A) increments its own ID number by one at step (△), and outputs the value to an AUX port as the ID number of a decoder (3B) at the next stage, and the program exits from the routine at step (^).

In the same manner, the decoder (3B) stores the ID number given by the decoder (3A) as its own ID number, and initialization is carried out. The decoder (3B) increments its own ID number by one, and outputs the value to the AUX port as the ID number of a decoder (3C) at the next stage. The same routine is sequentially repeated for decoders (3D) through (3I), and an ID number is finally allocated to all of the decoders (3A) through (3I).

○イード番号の割付け
次に各デコーダに ID番号を割付ける手順を第 10図及び第 11図を参照して説明する。先ず、ステップ(イ)でプログラム開始し、ステップ(ロ)でデコーダ(3A)はコントローラ山より第 10回に示すような ID割り付けのデータシーケンスが送られているかをチェックする。ステップ(ハ)でデコーダ(3A)はコントローラ(1)より送出されてくる情報が ID割り付けデータシーケンスか否かを判断し、そうでなければステップ(ヘ)に進んでプログラムを終了し、そうであれば当該データシーケンスに含まれる ID番号を自己の ID番号として記憶保存する。そして初期設定される。

次にデコーダ(3A)はステップ(ホ)で自己の ID番号を 1 フィンクリアントとして次のデコーダ(3B)の ID番号として A UXポートに出力し、ステップ(ヒ)にてプログラムを終了する。

同様にデコーダ(3B)はデコーダ(3A)より供給された ID番号を自己の ID番号として記憶保存し、初期設定される。そしてデコーダ(3B)は

自己の ID番号をドライバブリッジとして接続するデコーダ(3C)の ID番号として A UXポートに出力する。以下(30)～(31)に付いても同様の動作が依次行われ、全てのデコーダ(3A)～(31)に対する ID番号の割り付けが終了する。

C. 外部同期

次に各デコーダに外部同期をかける場合、つまりコントローラ(1)からの同期制御信号によりデコーダ(3A)～(31)を一齐に駆動させる場合を第 12図及び第 13図を参照して説明する。第 12図はコントローラ(1)の動作で、第 13図はデコーダ(3A)～(31)の動作である。先ず、ステップ(イ)でプログラム開始し、ステップ(ロ)でコントローラ山は「ノインターフェース」(15)から出力される同期制御信号を一方のレベル(例えばローレベル)とする。次にステップ(ハ)でコントローラ山はデコーダ(3A)～(31)に対して全てのデータを送る。ステップ(ヒ)でコントローラ山は全てのデータ送信完了後に「ノインターフェース」

(15)から出力される同期制御信号を他方のレベル(例えばハイレベル)にする。ステップ(ホ)でプログラムを終了する。

一方、デコーダ(3A)～(31)は各自ステップ(イ)でプログラム開始し、ステップ(ロ)で COMポートよりデータを受信する。ステップ(ハ)で受信データを A UXポートに出力する。ステップ(ヒ)でコントローラ(1)の「ノインターフェース」(15)より各デコーダの「ノインターフェース」(25)に供給されている同期制御信号がハイレベルか否かを判断し、ハイレベルでなければすながちローレベルであればステップ(ロ)へ戻り、ハイレベルであればステップ(ホ)に進んでデータをデコード開始する。ステップ(ヘ)で、データ終了か否かを判断し、データ終了でなければステップ(ヒ)へ戻り、データ終了であればステップ(ド)にて次いでプログラムを終了する。

つまり、デコーダ(3A)～(31)はコントローラ(1)からの同期制御信号がローレベルの間はデータを取り込むだけでデコードは行われず、同期制

御信号がハイレベルになると同時にデータ開始する。

C. フローコントロール

次に直列接続されたデコーダのデータのオーバーフローが検出されたら、前段のデコーダに対してデータ出力の停止を命令するフローコントロールの手順を第 14図及び第 15図を参照して説明する。先ず、第 14図においてコントローラ(1)は COMポート及び A UXポートに対して「 $R^A M^C$ 」(12)～(14)上に先づ送信バッファ T C 及び受信バッファ T R と送信バッファ T A 及び受信バッファ R A を有しており、では A UXポート側の送信バッファ T A 及び受信バッファ R A のみを示している。また、各デコーダも COMポート及び A UXポートに対して「 $R^A M^C$ 」(12)～(14)上に先づ送信バッファ T C 及び受信バッファ T R と送信バッファ T A 及び受信バッファ R A を有している。そして、各デコーダも COMポート及び A UXポートに対して「 $R^A M^C$ 」(12)～(14)上に先づ送信バッファ T A 及び受信バッファ T R と送信バッファ T C 及び受信バッファ R C を有している。そして、コントローラ(1)の A UXポートの送信バッファ T A のデータはデコーダ(3A)の COMポートの受信